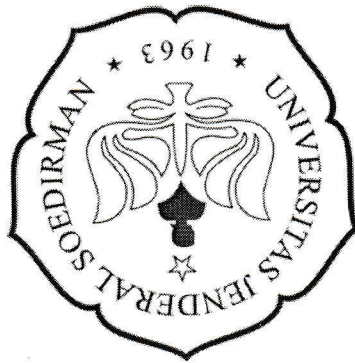


KEMENTERIAN RISET, TEKNOLOGI DAN PENDIDIKAN TINGGI
UNIVERSITAS JENDERAL SOEDIRMAN
FAKULTAS TEKNIK
JURUSAN/PROGRAM STUDI TEKNIK ELEKTRO
PURBALINGGA
2018

Fathy Noor Haq
H1A015066

Disusun oleh:



PROPOSAL TUGAS AKHIR
RANGCANG BANGUN DAN ANALISIS KINEMATIKA MANIPULATOR
ROBOT 4 DOF PROGRAMMABLE BERBASIS ARDUINO MEGA

Disusun untuk memenuhi kebutuhan akan templat berkas laporan
di Jurusan Teknik Elektro Universitas Jenderal Soedirman

Ace, 7 Feb 2019
(Hest. S.)
Fathy Noor Haq
07/02/19